

SU 001227585 A1

APR 1986

BUIL = ★ Q38 86-344886/52 ★ SU 1227-585-A
Construction work timber hoist - has guide rope with limit stop
connected to tensioning winch on hinged platform situated on limit
switch

BUILD TECH ASSIST 24.05.84-SU-742729

(30.04.86) B66b-09/18

24.05.84 as 742729 (1521AS)

The hoist has a motorised winch mounted on a foundation and connected to the skip by a rope which is passed over a pulley on an overhead frame. On the skip are guide rollers which engage a vertical rope fixed at its top end to the frame and tensioned by a hand winch with ratchet lock mounted on a hinged platform on the foundation. Tension in the guide rope is applied by the hand winch to balance that of the spring which holds down the platform. Under the platform is a limit switch, and when the skip reaches its upper limit, it contacts a stop on the guide rope lifting it and the platform which opens the switch and stops the motorised winch from raising further.

ADVANTAGE - Ensures safety during operation. Bul.16/30.4.86
(2pp Dwg.No.0/4)
N86-257211

© 1986 DERWENT PUBLICATIONS LTD.

128, Theobalds Road, London WC1X 8RP, England

US Office: Derwent Inc. Suite 500, 6845 Elm St. McLean, VA 22101

Unauthorised copying of this abstract not permitted.

15-255

THIS PAGE BLANK (USPTO)



СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

(19) **SU** (11) **1227585** **A1**

(51) 4 В 66 В 9/18

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(21) 3742729/29.11

(22) 24.05.84

(46) 30.04.86 Бюл. № 16

(71) Центральный научно-исследовательский и проектно-экспериментальный институт организаций механизации и технической помощи строительству

(72) Б. К. Горлов, Ф. Ф. Игонин,

Г. В. Першин, Г. А. Шарапович

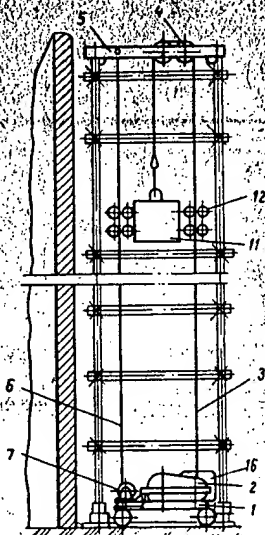
и А. С. Паземов

(53) 621.876 (088.8)

(56) Авторское свидетельство СССР
№ 753767 кл. В 66 В 9/18, 1978.

(54) (57) **ПОДЪЕМНИК**, преимущественно для строительных лесов, содержащий смонтированную на основании нижнюю опору и оснащенную блоками верхнюю опору, гибкую направляющую, на которой с возможностью перемещения установлена грузовая каретка с направляющими роликами, при этом один

конец гибкой направляющей закреплен на верхней опоре, и охватывающий блоки верхней опоры грузоподъемный трос, один конец которого связан с грузовой кареткой, а другой — с лебедкой, отличающийся тем, что с целью обеспечения безопасности работы подъемника, нижняя опора выполнена с возможностью поворота относительно основания, при этом гибкая направляющая снабжена установленным на нижней опоре натяжным устройством, которое выполнено с барабаном для намотки на него второго конца гибкой направляющей и блокировочным механизмом, включающим в себя смонтированные на основании конечный выключатель и связанную с нижней опорой пружину, а также упор, установленный на гибкой направляющей, имеющий возможность перемещения по этой направляющей и контактирования с направляющими роликами каретки.



Фиг. 1

BEST AVAILABLE COPY

(19) **SU** (11) **1227585** **A1**

Изобретение относится к строительным подъемникам и может быть использовано для подачи материалов при производстве работ на строительных лесах.

Цель изобретения — повышение безопасности работы подъемника.

На фиг.1 изображен подъемник, общий вид; на фиг.2 — то же, вид сбоку; на фиг.3 — натяжной барабан при отключенной лебедке; на фиг.4 — то же, при выключенной лебедке.

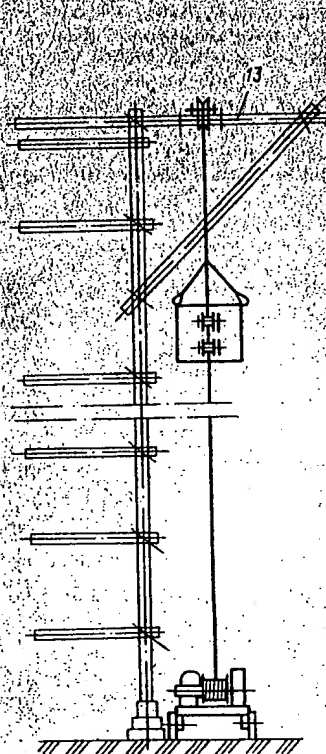
Подъемник содержит смонтированную на нижней опоре 1 лебедку 2 с трособлочной системой, состоящей из троса 3 и блоков 4, установленных на верхней опоре 5. На опоре 5 закреплена также гибкая направляющая 6, конец которой связан с натяжным барабаном 7 лебедки 2. Опора 1 поворотно закреплена на основании 8. Привод лебедки 2 через конечный выключатель 9 и упор 10 заблокирован с грузовой кареткой 11. Трос 3 лебедки 2 используется в качестве второй направляющей для каретки 11. Для обеспечения строго вертикального перемещения каретки 11 имеет ролики 12. Опора 5 установ-

лена на укосинах 13 верхнего яруса строительных лесов.

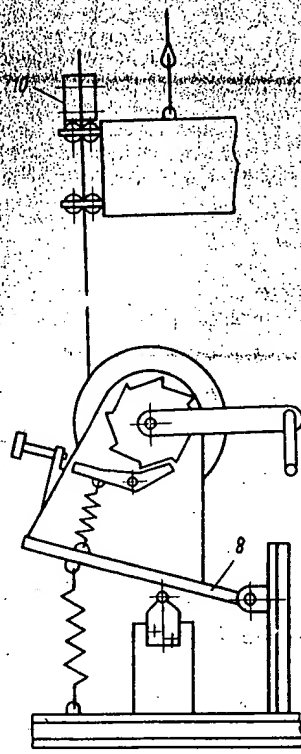
Подготовку подъемника к работе осуществляют следующим образом.

Из натяжного барабана 7 при отключенном храповике 14 вытягивают направляющую 6 посредством выключения фиксатора 15. После закрепления конца направляющей 6 на опоре 5 фиксатор 15 включают и посредством рукоятки вращают барабан 7, осуществляя натяжение направляющей 6. Далее на направляющей 6 на необходимой высоте вручную устанавливают упор 10. Трос 3 размещают между роликами 12 каретки 11.

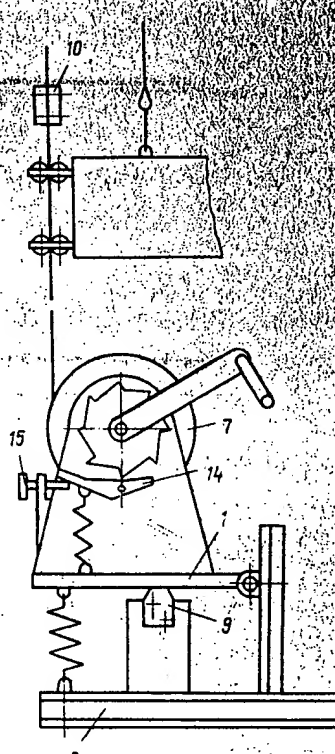
Управление подъемником производят с пульта 16. Каретку 11 в опущенном положении загружают. После включения привода лебедки 2 с помощью трособлочной системы каретка 11 перемещается на необходимую высоту. В крайнем верхнем положении каретка 11 взаимодействует с упором 10 через направляющую 6 и поворачивает опору 1 с установленным на ней натяжным барабаном, взаимодействующую с конечным выключателем 9, отключающим привод лебедки.



Фиг. 2



Фиг. 3



Фиг. 4

Редактор А. Огар
Заказ 1996/23

Составитель Л. Лапенко
Техред И. Верес
Тираж 799

Корректор М. Самборская
Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР
по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5
Филиал ППП «Патент», г. Ужгород, ул. Проектная, 4